

Zadání diplomové práce

Student:

Bc. Pavel Seidl

Studijní program: N0413A270002 Management kvality a řízení průmyslových systémů

Specializace: S03 Inteligentní řídicí systémy v průmyslu

Téma: Synchronizace optického a robotického souřadného systému
Synchronization of optical and robotic coordinate system

Jazyk vypracování:

čeština

Zásady pro vypracování:

1. Optické a průmyslové robotické systémy.
2. Analýza, návrh optického a robotického souřadného systému.
3. Transformace optického souřadnicového systému.

Seznam doporučené odborné literatury:

1. GHOSH, B. K. Ning XI a Tzyh-Jong TARN. Control in robotics and automation: sensor-based integration. Amsterdam: Elsevier, 2007. ISBN 978-0-12-281845-5
2. NOF, Shimon Y, ed. Handbook of industrial robotics. 2nd ed. New York: Wiley, c1999. ISBN 0-471-17783-0
3. KUKA DEUTSCHLAND GMBH. Download Center [online]. Augsburg: KUKA Roboter, 2018

Formální náležitosti a rozsah diplomové práce stanoví pokyny pro vypracování zveřejněné na webových stránkách fakulty.

Vedoucí diplomové práce: **doc. Ing. Jiří David, Ph.D.**

Konzultant diplomové práce: Ing. Petra Svobodová

Datum zadání: 30.11.2020

Datum odevzdání: 23.04.2021

prof. Ing. Zora Košťálová Jančíková, CSc.
vedoucí katedry

prof. Ing. Jana Dobrovská, CSc.
děkanka fakulty